



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 100 57 928.0

Anmeldetag: 22. November 2000

Anmelder/Inhaber: INB Vision AG, Magdeburg/DE
(vormals: Institut für Neurosimulation und Bild-
technologien GmbH)

Bezeichnung: Verfahren zur Erkennung von Abweichungen der
Oberflächenform von einer vorgegebenen Form

IPC: G 01 B, G 01 N

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprüng-
lichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

München, den 13. November 2001
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Ozierzon

Patentanwalt und Rechtsanwalt **Günter Leinung**

Telefon 0391 / 7339433

Fax 0391 / 7392868

Email Leinung@t-online.de

PA Leinung - Olvenstedter Str. 15 - D-39108 Magdeburg

Bankverbindung
Dresdner Bank Magdeburg
Kto.-Nr. 0309418200
BLZ 81080000

IdNr.: DE 139 274 098

Anmelder:

Institut für Neurosimulation und
Bildtechnologien GmbH
Leipziger Straße 44
39120 Magdeburg

**Verfahren zur Erkennung von Abweichungen der Oberflächenform von einer
vorgegebenen Form**

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Erkennung von Fehlern der Oberflächenform eines Objektes, bei dem die durch eine digitale Kamera aufgenommenen Bilddaten der Oberfläche des zu prüfenden Objektes, nachfolgend als Prüfobjekt bezeichnet, mittels eines künstlichen neuronalen Netzes dahingehend modifiziert werden, dass digitale Bilddaten erzeugt werden, die von der digitalen Kamera vom Prüfobjekt erzeugt werden

könnten, wenn es keine Oberflächenfehler hätte, virtuelles Masterteil. Das Masterteil entspricht somit einer vorgegebenen Form. Durch Vergleich der Originalbilddaten mit den künstlich erzeugten Bilddaten können die Fehlstellen der Oberfläche detektiert werden. Die Erfindung ist bevorzugt für solche Meßaufgaben einsetzbar, bei denen die Fehler im Vergleich zur Größe des Prüfobjektes sehr klein sind und das Prüfobjekt z. B. aus Gründen der Aufwandssenkung nur mit geringerer Genauigkeit in der Meßposition justiert werden kann. Derartige Meßaufgaben bestehen z.B. bei der Überwachung der Fertigung großflächiger tiefgezogener Blechteile.

Es ist ein Verfahren nach der DE 197 53 620.4 C 1 bekannt, bei dem 3D-Meßdaten der Oberfläche des zu prüfenden Objektes mittels eines künstlichen neuronalen Netzes dahingehend modifiziert werden, dass 3D-Meßdaten erzeugt werden, die von dem Prüfobjekt stammen könnten, wenn es keine Oberflächenfehler hätte, virtuelles Masterteil. Durch Vergleich der Original-3D-Meßdaten mit den künstlich erzeugten 3D-Meßdaten können die Fehlstellen in der Oberfläche detektiert werden.

Nachteilig ist dabei, dass zur Detektierung von Fehlstellen in der Oberflächenform 3D-Daten bestimmt werden müssen, die explizit die Oberflächenform charakterisieren. Diese 3D-Daten werden häufig aus digitalen Bilddaten berechnet, die ebenfalls die Oberflächenform inclusive der Fehlstellen charakterisieren, allerdings implizit. Zur Detektion der Fehlstellen reicht aber bereits diese Form der Oberflächencharakteristik.

Der Aufwand zur Erzeugung der 3D-Meßdaten der Oberfläche des Prüfobjektes ist in der Regel höher als der Aufwand zur Aufnahme von Bilddaten. Häufig werden die 3D-Daten aus ähnlichen oder denselben Bildern berechnet, die bei der Erfindung direkt verwendet werden.

Zur Berechnung der 3D-Daten aus digitalen Bildern sind folgende Verfahren besonders gut geeignet: Verfahren nach DE 196 23 172 C 1 ; Phasenshiftverfahren aus den Bildern

zweier Kameras; Phasenshiftverfahren unter Verwendung von einer Kamera und einem Projektor.

Eine wichtige Voraussetzung bei der Berechnung von 3D-Daten mit einem der genannten Verfahren ist eine exakte Kalibrierung der beiden Kameras bzw. der Kamera und des Projektors beim Phasenshiftverfahren mit nur einer Kamera. Hierfür wird zusätzliche Software benötigt. Fehler bei der Kalibrierung führen außerdem in der Regel zu Verfälschungen der 3D-Daten.

Im Vergleich zu den Verfahren mit zwei Kameras wird zudem noch eine Kamera eingespart.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren anzugeben, bei dem der Einfluss der Justierunterschiede sowie tolerierbarer Formvariationen des Prüfobjektes auf das Prüfungsergebnis weitgehend oder vollständig beseitigt wird, so daß mit geringem Justieraufwand unter Anwendung eines neuronalen Netzes auch kleine Fehler ohne explizite Berechnung von 3D-Daten des Prüfobjektes automatisch detektierbar sind. Typische Justierunterschiede und typische, tolerierbare Formvariationen sind dabei größer als die zu detektierenden Fehler.

Erfindungsgemäß wird die Aufgabe mit den kennzeichnenden Merkmalen des Anspruchs 1 gelöst. Vorteilhafte Weiterbildungen ergeben sich aus den Unteransprüchen.

So sind mit geringem Justieraufwand auch kleine Fehler ohne explizite Berechnung von 3D-Daten des Prüfobjektes unter Anwendung eines neuronalen Netzes automatisch detektierbar. Typische Justierunterschiede und typische, tolerierbare Formvariationen sind dabei größer als die zu detektierenden Fehler.

Das vorgestellte Verfahren zur Erkennung von Abweichungen der Oberflächenform von einer vorgegebenen Form ist durch eine Messwerterfassung und eine nachfolgende Verarbeitung in einem künstlichen neuronalen Netz charakterisiert, in dem das Muster auf eine Objektoberfläche projiziert und Bilder mit Matrixkamera aufgenommen werden, wobei die Matrixkamera in an sich bekannter Weise einen Satz von n zeitlich aufeinanderfolgenden Bildern erzeugt, wobei zwischen den Bildaufnahmen das projizierte Muster um vorgegebene Werte verschoben und/oder gedreht und/oder die Struktur des Musters verändert wird. Dabei werden bei den je n Grauwerten, einer Grauwertfolge, die einzelnen Pixel der von der Matrixkamera aufgenommenen N Bilder eine oder wenige $<n$ Zahlen bestimmt, die charakteristisch für die Grauwertfolge des jeweiligen Pixels ist/sind oder für die Grauwertfolge des Pixels in Relation zu einer Grauwertfolge oder mehreren Grauwertfolgen anderer Pixel, wobei nach Eingabe der aufgenommenen Bilddaten oder der Matrix der aus den Bilddaten ermittelten charakteristischen Zahlen des Prüfobjektes in das neuronale Netz eines Recalls des neuronalen Netzes erfolgt, wobei als signifikante Daten für die Fehler des Prüfobjektes der Vergleich zwischen den Bilddaten oder der Matrix der aus den Bilddaten ermittelten charakteristischen Zahlen des Prüfobjektes und den Recalldaten des neuronalen Netzes verwendet werden.

Mit nachfolgendem Ausführungsbeispiel wird die Erfindung näher erläutert.

Das grundsätzliche Problem bei der Bewertung eines Prüfteils bezüglich Fehlstellen in der Oberflächenform liegt in folgendem:

Es handelt sich in der Regel um industriell gefertigte Objekte, deren Formen produktionstechnisch bedingt variieren. Es liegen mathematische Beschreibungen der Oberfläche, z.B. CAD-Modelle, oder eine Reihe Masterteile vor, die als fehlerfrei befunden wurden. Neben den Formunterschieden variiert ebenfalls die Positionierung. Aus diesem Grund ist es nicht möglich, durch eine einfache Differenzbildung zwischen den Daten des Prüfteils und denen des entsprechenden Masterteiles die Fehlstellen zu extrahieren, da letztere Daten nicht vorliegen. Hauptbestandteil der Erfindung ist es, aus

den Daten des Prüfteiles Daten des entsprechenden virtuellen Masterteiles zu berechnen (ein Teil ohne Fehler aber in gleicher Position, globaler Verformung und Ausföhrung wie das Prüfteil).

Dies erfolgt in der Recallphase eines künstlichen neuronalen Netzes. Ein für die erfindungsgemäße Aufgabe besonders geeignetes künstliches neuronales Netz ist ein modifizierter Assoziativspeicher entsprechend DE 197 53 620 C 1. Seine aufgabenspezifische Konfiguration erhält er in einer Trainingsphase.

Zur Recallphase:

Der Algorithmus zur Extraktion der Fehlstellen beginnt zunächst mit der Aufnahme von Bildern von der zu bewertenden Oberfläche, des Prüfteils, mit einer digitalen Kamera mit dem Ziel, dass in ihnen (implizite) 3D-Informationen der Oberfläche enthalten sind.

Hierzu werden unterstützend mit einem Projektor Muster auf die Oberfläche projiziert. Dabei werden nacheinander mehrere n unterschiedliche Muster projiziert und n Bilder aufgenommen. Dies ist eine günstige Vorgehensweise, um die Informationsmenge zu erhöhen. Die n Muster sind in der Regel Streifenmuster, die um den n-ten Teil der Streifenperiode verschoben werden. Möglich sind auch völlig andere, z.B. stochastische Muster, die sich untereinander in Form oder Lage unterscheiden.

In Regel ist es sinnvoll, die Helligkeitswerte der aufgenommenen Bilder zu normieren, da zwischen den verschiedenen Messungen die Lichtverhältnisse variieren können durch z.B. Helligkeitsänderungen des Projektors oder anderen Reflexionseigenschaften der zu vermessenden Teile. Eine typische Möglichkeit zur Helligkeitsnormierung der Bilder besteht in der Verwendung eines sogenannten Dunkel- und eines Hellbildes. Hierzu wird durch den Projektor ein völlig helles Muster projiziert und ein weiteres, bei dem die Lampe zwar leuchtet, aber der Projektionsweg auf die übliche, maximale Weise abgedunkelt wird, als würden ausschließlich „schwarze“ Streifen projiziert werden. Für jedes Pixel liegt dann somit ein unterer und ein oberer Helligkeitswert vor, auf die die Grauwerte aller Pixel aus den n aufgenommenen Bildern in an sich bekannter Weise normiert werden, z.B. in Relation zur Differenz aus dem oberen und dem unteren

Helligkeitswert. In der weiteren Beschreibung soll der Begriff „Bilder“ auch die auf diese oder ähnliche Weise normierten Bilder umfassen.

Durch die zu bewertende Oberfläche erfolgt eine räumliche Verformung der Muster. Somit enthalten die aufgenommenen Bilder implizite 3D-Informationen über die Oberfläche. Dabei ist wesentliche Voraussetzung, dass die Kamera aus einer anderen Richtung Bilder aufnimmt als der Projektor Muster projiziert. Aus diesen Informationen werden in den Folgeschritten dann die Fehlstellen extrahiert.

Zunächst gibt es das Problem der hohen Informationsmenge: Es liegen n Bilder der Oberfläche vor. Daraus folgt, dass pro Pixel n Grauwerte und somit eine Grauwertfolge vorliegt. Diese hohe Informationsmenge könnte zu Schwierigkeiten bei der Bearbeitung durch den Assoziativspeicher führen.

Aus diesem Grund erscheint es sinnvoll, die Informationsmenge zu reduzieren. Hierzu wird die Grauwertfolge eines Pixels in auf eine charakteristische Zahl abgebildet. Dafür gibt es folgende Möglichkeiten:

So muss bei einer Möglichkeit zunächst gewährleistet werden, dass n Streifenmuster mit nahezu sinusförmigem Helligkeitsverlauf, senkrecht zu den Streifen projiziert werden. Diese Muster haben die gleiche Form untereinander, sind aber um jeweils den n -ten Teil der Periode verschoben. Nun kann man bekannte Methoden des sogenannten Phasenshiftverfahrens verwenden:

Für jedes Pixel liegt im Ergebnis spezieller Berechnungen ein Phasenwert vor. Dieser ist ein Mass für die Position auf einem der Sinusmuster in Bezug zum Nulldurchgang der Sinusfunktion. Der Phasenwert ist eine charakteristische Zahl für die gesamte Grauwertfolge des Pixels.

Bei einer anderen Möglichkeit zur Berechnung einer charakteristischen Zahl wird die Ähnlichkeit der Grauwertfolge des ausgewählten Pixels zur Grauwertfolge eines Nachbarpixels bestimmt:

Diese charakteristische Zahl ist dann z.B. der Kreuzkorrelationskoeffizient zwischen den beiden Grauwertfolgen. Zur Anwendung dieser Methode auf das ganze Bild werden z.B. jeweils die linken oder die der rechten Nachbarn der Pixel verwendet. Auf diese Weise werden für das gesamte Bild, außer einer Randspalte, oder -zeile, Kreuzkorrelationskoeffizienten bestimmt. Diese werden von der 3D-Form der Oberfläche moduliert.

Die beschriebenen Möglichkeiten der Reduzierung der Informationsmenge sind auf die angegebenen Möglichkeiten nicht beschränkt, sondern auch andere Verfahrensweisen können angewendet werden.

Für die Art der vom Assoziativspeicher zu bearbeitenden Daten gibt es insgesamt folgende Möglichkeiten:

Als Eingangsdaten werden eine der beschriebenen Matrizen der charakteristischen Zahlen verwendet: Pro Pixel ein Phasenwert, ein Korrelationswert oder eine andere geeignete charakteristische Zahl oder aber die Grauwerte der n Bilder dienen als Eingangsdatensätze für je einen Assoziativspeicher. Somit müssen n verschieden konfigurierte Assoziativspeicher verwendet werden, oder aber alle Grauwerte der n Bilder sind Eingangsdaten für einen einzigen Assoziativspeicher. Das bedeutet aber, dass dieser Assoziativspeicher sehr viel komplexer sein müsste als im vorhergehenden Fall, da pro Pixel nun n relevante Informationen, Grauwerte, vorliegen.

Jede dieser beschriebenen Matrizen beschreibt implizit die 3D-Form der zu prüfenden Oberfläche. Durch den Assoziativspeicher wird nun die entsprechende Matrix auf folgende Art modifiziert: Es wird eine Matrix erzeugt, die von dem Prüfteil stammen könnte, wenn es keine Fehlstellen der Oberflächenform enthalten würde. Es hat die gleiche Form und die gleiche Lage wie das Prüfteil und wird als virtuelles Masterteil bezeichnet.

Nun muss lediglich die Differenz der beiden Matrizen gebildet werden. In der Ergebnismatrix liegen die Fehlstellen vor, die allerdings vom Messrauschen überlagert sind. Fehlstellen, die größer als das Messrauschen sind können somit durch einfache Schwellwertbildung extrahiert werden.

Für diese Fehlstellen kann dann in an sich bekannter Weise die Position auf der Oberfläche bzw. die 3D-Koordinaten berechnet werden.

Zur Trainingsphase:

In dieser Phase erfolgt die spezielle auf die Messobjekte bezogene Konfiguration des Assoziativspeichers.

Das „Training“ wird mit Hilfe der, impliziten, 3D-Daten von fehlerfreien Masterteilen durchgeführt. Diese Daten müssen dergleichen Art sein wie die in der Recallphase, nämlich Grauwerte oder charakteristische Zahlen der Grauwertfolgen. Durch das Training werden die Gewichtungsfaktoren eingestellt bzw. abgestimmt.

Bei günstig abgestimmten Gewichten/Wichtungsfaktoren ist der Assoziativspeicher in der Lage, aus den Daten eines Prüfteiles die Daten des zugehörigen virtuellen Masterteils zu erzeugen.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Erkennung von Abweichungen der Oberflächenform von einer vorgegebenen Form durch eine Messwerterfassung und eine nachfolgende Verarbeitung mit einem künstlichen neuronalen Netz, dadurch gekennzeichnet, dass

- Muster auf die Objektoberfläche projiziert und Bilder mit einer Matrixkamera aufgenommen werden, wobei
- die Matrixkamera in an sich bekannter Weise einen Satz von n zeitlich aufeinanderfolgenden Bildern erzeugt, wobei zwischen den Bildaufnahmen das projizierte Muster um vorgegebene Werte verschoben und/oder gedreht und/oder die Struktur des Musters verändert wird,
- aus den je n Grauwerten, einer Grauwertfolge, der einzelnen Pixel der von der Matrixkamera aufgenommenen n Bilder eine Zahl oder wenige $< n$ Zahlen bestimmt wird/werden, die charakteristisch für die Grauwertfolge des jeweiligen Pixels ist/sind oder für die Grauwertfolge des Pixels in Relation zu einer Grauwertfolge oder mehreren Grauwertfolgen anderer Pixel
- nach Eingabe der aufgenommenen Bilddaten oder der Matrix der aus den Bilddaten ermittelten charakteristischen Zahlen des Prüfobjektes in das neuronale Netz ein Recall des neuronalen Netzes erfolgt
- als signifikante Daten für die Fehler des Prüfobjektes der Vergleich zwischen den Bilddaten oder der Matrix der aus den Bilddaten ermittelten charakteristischen Zahlen des Prüfobjektes und den Recalldaten des neuronalen Netzes verwendet wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Helligkeiten der n zeitlich aufeinanderfolgend erzeugten Bildern in an sich bekannter Weise normiert werden.

3. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass der Vergleich zwischen den Bilddaten oder der Matrix der aus den Bilddaten ermittelten charakteristischen Zahlen des Prüfobjektes und den Recalldaten des neuronalen Netzes eine Differenzbildung ist.
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-3, dadurch gekennzeichnet, dass die projizierten Muster eine streifenförmige Struktur aufweisen.
5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-4 dadurch gekennzeichnet, dass die projizierten Muster eine streifenförmige Struktur gleicher Breite mit sinusförmigem Helligkeitsverlauf senkrecht zu den Streifen aufweisen und die Muster zueinander verschoben sind mit einem Abstand des n-ten Teils der Streifenperiode.
6. Verfahren nach Anspruch 5 dadurch gekennzeichnet, dass für jedes Pixel des Sensors der Matrixkamera aus den zugehörigen Grauwerten in an sich bekannter Weise ein Phasenwert, Phasenshiftverfahren, berechnet wird und die so gewonnene Matrix als Eingangsdatei für das künstliche neuronale Netz verwendet wird.
7. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-5 dadurch gekennzeichnet, dass für jedes Pixel des Sensors der Matrixkamera ein Ähnlichkeitsmass zwischen den Grauwerten des ausgewählten Pixels und den Grauwerten eines anderen Pixels mit einem festgelegten Abstand zum ausgewählten Pixel bestimmt wird und die so gewonnene Matrix als Eingangsdatei für das künstliche neuronale Netz verwendet wird.

8. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-5 oder 7 dadurch gekennzeichnet, dass für jedes Pixel des Sensors der Matrixkamera ein Ähnlichkeitsmass zwischen den Grauwerten des ausgewählten Pixels und den Grauwerten eines benachbarten Pixels wird und die so gewonnene Matrix als Eingangsdatei für das künstliche neuronale Netz verwendet wird.
9. Verfahren nach einem der Ansprüche 7 oder 8 dadurch gekennzeichnet, dass als Ähnlichkeitsmass der Kreuzkorrelationskoeffizient verwendet wird.
10. Verfahren nach einem der Ansprüche 7 oder 8 dadurch gekennzeichnet, dass als Ähnlichkeitsmass die Summe der Fehlerquadrate verwendet wird.
11. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-10, dadurch gekennzeichnet, dass das neuronale Netz aus drei linearen Schichten besteht.
12. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-11, dadurch gekennzeichnet, dass die Hiddenschicht nur soviel Neuronen enthält, wie für die wesentliche Rekonstruktion aller Variationen in Lage und Form eines oder mehrerer Masterteile erforderlich sind.
13. Verfahren nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, dass die Gewichte des Netzes den Eigenvektoren der Covarianzmatrix der Bilddaten oder der charakteristischen Zahlen eines oder mehrerer Masterteile geordnet nach der Größe der Eigenwerte entsprechen.

14. Verfahren nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass die Berechnung der Gewichte entweder durch Bildung der Covarianzmatrix und nachfolgende Berechnung der Eigenvektoren oder durch ein geeignetes Lernverfahren (z. B. die Hebbsche Lernregel) erfolgt.
15. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-14, dadurch gekennzeichnet, dass der Recall durch einen Neurocomputer oder eine für diese Aufgabe entworfene Schaltung realisiert wird.
16. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-15, dadurch gekennzeichnet, daß von den Prüfobjekten und Masterteilen nur bestimmte vorgegebene Bilddaten oder charakteristische Zahlen verwendet werden.
17. Verfahren nach einem der Ansprüche 1-16, dadurch gekennzeichnet, dass die Vergleichsdaten zwischen den Eingangsdaten des künstlichen neuronalen Netzes und den Recalldaten durch geeignete Glättungsfilter geglättet wird, um den Einfluss von Störungen in einzelnen Pixeln in den durch die Matrixkameras aufgenommene Bildern zu reduzieren.

Zusammenfassung

Verfahren zur Erkennung von Abweichungen der Oberflächenform von einer vorgegebenen Form

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Erkennung von Abweichungen der Oberflächenform von einer vorgegebenen Form durch eine Messwerterfassung und eine nachfolgende Verarbeitung in einem künstlichen neuronalen Netz, bei dem Muster auf die Objektoberfläche projiziert und Bilder mit einer Matrixkamera aufgenommen werden, die Matrixkamera einen Satz von n zeitlich aufeinanderfolgenden Bildern aus den Grauwerten eine oder wenige Zahlen bestimmt werden, nach der Eingabe der aufgenommenen Bilddaten oder der Matrix der aus den Bilddaten ermittelten charakteristischen Zahlen des Prüfobjektes in das neuronale Netz ein Recall des neuronalen Netzes erfolgt und ein Vergleich zwischen den Bilddaten oder der Matrix der aus den Bilddaten ermittelten Zahlen des Prüfobjektes und den Recalldaten des neuronalen Netzes verwendet werden.